PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number :

61-061752

(43)Date of publication of application: 29.03.1986

(51)Int.Cl.

B23Q 41/08 G05B 17/02 G09B 9/00

(21)Application number: 59-182701

(71)Applicant : MITSUBISHI HEAVY IND LTD

(22)Date of filing: 03.09.1984

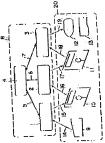
(72)Inventor: WAKAMATSU KAZUHIKO

ISHIDA HIROO KONISHI KOZABURO SAITO NORIYUKI

(54) SIMULATION OPERATION, ANALYSIS AND DISPLAY DEVICES FOR MANUFACTURING PLANT

(57)Abstract:

PURPOSE: To perform simulation operation for estimating operation conditions of plants and equipment, and its analysis and display, by a selector program device which unifies both input and output data files housing a lot of input variables and multiple output variables, and selects them according to the purpose. CONSTITUTION: A manufacturing plant is constituted of a machine tool, a program station, a work setting pallet, an input unit 9 inputting data related to a work conveying device and a work material, an input program device 1 making out an input data file with various variables out of the device 9, a simulation program device 2 being started by the input data file 10 and making out an output data file 11, an output program device 3 being started by the output data file 11 and driving each of output display units 12 and 13 by CRT display or printing display and a selector program device 4 capable of selecting the said devices 1W3 according to



the purpose, and with this constitution, simulation operation estimating operation conditions of plants and equipment and its analysis and display are performed.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

⑩ 日本 国特許庁(JP)

⑪ 特許出願公開

母公開特許公報(A)

昭61-61752

® I	nt.C	1.4			識別語	号		庁内整理番号		@公開	昭和61	年(198	36) 3月29日
G	23 C 05 E 09 E	3 1	1/08 7/02 9/00					7226-3C 7740-5H 6612-2C	審査請求	未請求	発明の	数 1	(全8頁)
9発	明の名	3称	製	造設值	の模擬	读》	耳・角	解析・表示装置					
					②特	100	頁耳	2 59 182701					
					參出	E	夏氏	習59(1984)9月:	3 B				
@発	明	者	若	松		-	彦	東京都千代日 社内	旧区丸の内	2丁目5	番1号	三菱重	工業株式会
⑦発	明	者	石	Ħ		博	夫	東京都千代E 社内	旧区丸の内	2丁目5	断1号	三菱重	工業株式会
砂発	明	者	小	25	高	Ξ	Aß	東京都千代日 社内	旧区丸の内	2丁目5年	番1号	三菱重	工業株式会
個発	眀	者	斉	藤		紀	之	広島市安佐 式会社広島		大字南下	安540番均	t =	菱重工 菜株
の出	願	人	፷	变重:	工業株	式会	≹社	東京都千代	昭文丸の内	2丁目5	番1号		
延復	代理	人	弁3	理士	光石	+	郎	外1名					

製造設備の模擬演算・解析・表示装置

工作機械、及取ステーション、パツフアステ ション、被加工材取付用パレット及び被加工 材 搬送器 微を それぞれ 1 茶 ない し 複 数 茶 装 僧 せ る複合製造設備を利用して、単一工程ないし複 数工程の加工作業を行なり場合の、前配製造設 個の緊unic型器に係る疑動状況模裂資菓・解析・ 表示装置に於いて、前記工作機械、段取ステー ション、バッフアステーション、被加工材取付 用バレット、被加工材盤送蒸醛及び被加工材に 係るデータである路要数を入力する入力装置と、 この入力妄覚からの諸変数にて入力データップ イルを作成するととの出来る入力プログラム姿 世と、前記入力データファイルにより起動し、 出力データファイルを作成することの出来るシ ミュレーションプログラム装盤と、前記出力デ

- タフアイルにより起動し、陰極級管視示或は

印刷表示による出力表別装置を駆動することの ラム装置、シミエレーションデログラム装置。 出力プログラム装置を目的に応じて選択すると との出来る選択プログラム装置とから構成され ることを特長とする製造設備の模擬演算・解析・

3.発明の詳細な説明

<童菜上の利用分野>

本発明は、単一根能、複合機能、又はフレキ シブルの製造股債(製造システムを含む)につ いて、多数の入出力データに対応して入力、出 カ各プログラム藝道及びシミュレーションプロ グラム装置を構成して、目的に応じてこれらず ログラム装量を選択する選択プログラム装置に て制御される模擬演算・解析・表示製匠に関す

く従来の技術>

工場に於ける生型設備に近時合理化、省人化、 ロポント化皮はフレキシブル自動製造システム

(所類FMS) 化など逆々数拠且の高度化して 居り、これに伴なり設備投資額も環加の一途に ある。このような複雑かつ高度な生理設備の研 人に当つては、導入予定設備の契約率、工程 制選手段の最適性持ち時間、所要加工時間、必 要な作業者数等につき十分解析され、総合的に 是も経費的な設備レステムにしまければならな

上記の要求に対して、 夜来は並として経験と を計算により機適りかのケースメタブイを行る か、 経所的な線動状況を待るよう大方の目安を つける方法で行るわれて米木。 この方法は設備 肉成要素が比較的に少ない場合(例えば工作機 植2台、最選予配 1台、 段数組立台 1台、 パッ ファ台 1台の 塩皮) にはかなり正確な 権足が可 載である。

<発明が解決しよりとする問題点>

ところが、近時の製造股份は、前述のものだ 数倍する線域要素数と各類の針割、検挙等の品 質管理機能又は生産管理機能が付加されている

ルを作成することの出来る入力アログラム 優優と、前記入力ゲータフアイルにより 極勢し、出 出 カブータファイル に フリーションアログラム 優優 と 、前記 研 元 が 一 に 不 の が 一 に 不 の が 一 に 不 の が 一 に 不 の が で か に と い で が ま な と い で か ま な と い で か ま な と い で と か の と と で 将 長 と か る ご と と で 将 長 と で る 。

そして上記構成を換言すれば、次の如くである。 .

① 加工内容の多数多様化、多額少量生産化 に伴えう製油股間のフレキンブル自動化機 他に対応するため、同数個の初期条件、板 加工材・叙述手段・パツァアステーション・ パレット・皮喰ステーション・加工 長世盤 の経染件、数値のレイアット、同選転条件 等の多数の入力変数を広辺囲代型よる毎個 ため、経験と手計算では総合稼働状況を把握す るのは容易でない。

そとで、 本発明は、 上述の欠点に 盛み 絶熱 中 手作 腹によらず、 複載 で 高成立 敬報 と 多程 類の 周辺 根 節 中 軽 版 を 含 む 生 歴 数 像 の 級 動 状 沢 を 迅 速 か つ 的 碼 に 後 短 し 神る 足 複 質 復 算 ・ 解 析 、 稷 示 後 数 の 後 仮 を 目 的 と ナ る。

<問題点を解決するための手段>

上述の目的を達成する本条等の頃成は、工作財機は、食取スチーション、ベスファスス工工を受験を表現のでは、エーリン、社加工材取付用パレット及数数を発生されてれる。工作工程を設定を構造した。サーランのの加工作業を行をう場合の、投資技術の要素にない、大力でのでは、大力では、大力では、大力では、大力では、大力である。

てあるとと。

② 股債報働状児を広い角度から評価するため、各様成要素の契衡率、報勤状況、特加 工材のターンアラウンドタイム、経際変化 に関する動的表示等、多様な出力変数を扱 える契督であること。

本 発明としては、上配① 多数の入力要数(グ ータ)及び②多様な出力要数(グータ)を移動 する入力データファイル及び出力データファイル をそれぞれ一元化し、これらド対応して入力 プログラム保証、出力プログラム保証、シミニ レーションプログラム保証を出版のうえ、目的 に応じて到まする選択プログラム保証により割 配される知言保証保証・解析・展示保証を開発 したことである。

(実 旅 例 >

ととて、図に話づき、不発明の突角例を扱明する。第1回は製造設備の模型で第・所折・要示
短値(以下シミュレーション設置という)の具
体的構成例を示すものである。第1回にかいて、

1 は入力	7 º	0	9 .	۸.	æ	饄	•	2	Ħ	"	ŧ	-	ν	-	"	3	
ンナログ	9 4	经	ĬĽ.		3	rt	ш	Ħ	ナ	п	1	5	4	委		•	
4 杜岩积	,	1	5	4	婺	鮏		5	,	6	,	7	H	H	択	*	
0194	模量	4	٤	前	58	俖	ナ	p	1	,	ì	æ	ď	٤	ŧ	結	
ぶ信号級	, в	H	前	52	•		1	,	٠	Œ.	(M	ź	全	τ	ŧ	t	
v : = v	- 2	3	v	兹	Đ2	τ	ð	る									
В ю.										٠.	ı	0	H	٦.	. J.	ī	,
-977	1 4	٠,	1	1	н	: ш	カ	5	-	9	7	7	. 1	٨	٠,	12	
法随稿機	表元	k VC	ı	る	æ	1 7	75	ā	· 50	1	۷,	1	5	t	t A) A	ij
表示に'よ																	
17,1																	
Mg. 20																	
pr. 2 B	射性多	F 1	2	l ic	. 7	F 7	٠:			. 1	, .	- :	,		- 1	ij.	Œ
を作動さ	· s at a	5 45	1 4	· 0.	, j	4 6	* 4	9 7	4	,	: :	a. 1			~	8	v
項目例名																	
スカ項目																	
としては																	

16 8 名	なられてく
看	毎減台数. 段取81数 パッフフ81数 及びそれらの 仲間
2 台車法籍・移動時間等	台車基度、移御時間、ペレクトチエンツ時間
3.7-7及び工程	ワーク独和の数、ワーク名、工程数
	各ワークの工程 標準時间
4パレント選択	ワークによるパンツト指定の有紙
	各ワークの指定ペンジト音号
5.初期状態	段成, パツファの初陽状態(型または加工終了品)の
	数 元
6.课机条件	クミュアーション時間、様人時間帯の設定
7.松入四序	ワーク投入サイクルの大き台、サイクル代かける投入
	順序、投入サイクル数
8入力データのブリント	上記入力データ (入力データファイル)のブリントブ

ĸ	18. St	東行・停止(位置)と、その開始時間	_	段後、辞ち、加工、登等の状態と	その変化研制		□ . ニックト、米加エワーク、加口駅シ	ツョン会体「の好したパップアの数ともの数化体型	-	各投入9-9の、投入・加工開始・当	い出し等の時刻とフロータイム	定場加関語ととの共行・特別規能	E 医侧 - 黑铜酸酰苯	<u> </u>	-	一一所製造的路ととの路位・内閣教養等	A 0577		-		#	
2 2	· 表 表 表 表	100	会がセステージョン	金工作根据	0 4 4	,	ハッフフステー	多人の人	会工作假装		全役入ワーク		E	\$MI 3=7	全加工ユニア			を放射がした。	各工作機械		4	-
•	A 8 & -	Y	Buxt-Vev	•	14444-1	ナインナイ	727	メチーション	+		70-914		4	京事の 報 会別によって	男 独 報 報 衛 本加工ユニット			日前ステンソンノ				-
	7079481	. Dibr- #		•	-		_					1 4 8 0	£			3 SP (B) E	797			4回需整示		

・ 第 1 没による入力項目を第 1 図に示す入力表
世ョから入力データファイル10に入力プログ
ラム保健1を介して格納し、第2回に示すフロ
- テヤートに沿い搬送台車、食取ステーション、
加工機械の順に時間満了までシミュレーション
を行ない、第2表による出力項目を出力データ
ファイル11から出力プログラム姿質を介して
出力表示疑從12又は13にて出力するもので
53 .
第1回 に示す シミュレー ション 装置の具体的
対象例を第3回に示す。ととでは、4台の工作
根柢MC、2台の貨取ステーションLS、10
台のパッフアステーションBS、5種類の被加
工材W、10台の被加工材取付用ペレットP、
被加工材数送装置としての 1 台の台車Tからな
るフレキシブル製造設備を示し、かかる対象に
つき朝1長に示す如き入力変数を広範囲に扱う
第4回かよび第5回は、第3回に示す対象例
につきシミュレーションを行なつた結果を示す
出力例である。第4回は排成契索股份毎の稼働
2 3 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7

返グラフ設示例で、類 4 図(a)は台車 T、(b)(c)は 2 台の殷取ステーションLS, (d)(e)(f)(g)は4台 の工作根核MCのそれぞれの稼働率である。第 4 図の具体的出力 関から次のことが説み取れる。 例えば2茬の段取ステーションLSの稼動率に 無目すると、 数 4 図(b)(c)から、 段取 ステーショ ンLSの線衡率は両者とも20季前後であつて、 かなり低い。とのシステムでは加工機械MCか らの厳送要求が優先されるため、段取ステージ ョンLSへのサービスが遅れ勝ちになることが 考えられるが、 搬送台車Tの製造器は無4回(a) の如く80多前級であり、まだ、多少の会裕を もつている。また、機械MC4(第4回g)の 磁衡率が1時期目より100多近いことから考 えても散送台車Tの能力不足は考えられない。 また、餌3要は段収ステーションLSの数値

データ例を示している。

Status (T)	62-12-7	(2)
時 刻 状 想		状 顔
545.5 マチ/カラ	494.3	段 取
592.4 パレツト切レ	508.3	マナ/ワーク
600.7 バレツト切レ	510.1	マナ/カラ
643.2 パレツト切レ	592.4	段 取
654.2段 取	6-19-4	マチ/ワーク
678.2 マチ/ワーク	635.4	マチ/カラ
679.7 マチ/カラ	667.5	段 取
702.0 段 取	679.5	マチ/ワーク
116.0 マテ/ワーク	689.6	マチ/カラ
751.5 マチ/カラ	706.7	段 取
798.7段 取	714.7	マチ/パレツト
803.7 マテ/パレツト	737.7	マテノカラ
816.5 マテ/カラ	765.4	段 取
842.1段 取	777.4	マチ/パレツト
847.1 マチ/ペレント	782.0	マチ/カラ
848.6 マチ/カラ	803.6	段 取
0.0 マチ/カラ	811.6	マチ/パレント
0.0 マチ/カラ	829.6	マチ/カラ
0.0 マチ/カラ	8.46.6	皮 攻
0.0 マチ/カラ	851.6	マチ/パレツト
. 0.0 マチノカラ	853.4	マチ/カラ
0.0 マチノカラ	0.0	マチノカラ

この第3表をみると、これには良取ステーションLSの状態変化例が示されているが、両良

第 3 表

段取ス	テーション(1)	段取ス	テーション(2)
瞬 動	状 麽	吗 割	状 顖
0.0		0.0	
4.4	段 取	9.5	段 取
15.4			マチ/ワーク
16.9	マチノカラ	30.5	マチ/カラ
28.7	啟 取	42.3	段 取
46.7		49.3	マチ/ワーク
48.2	マテ/カラ	57.8	マテノカラ
69.7	段 取	74.6	段 取
78.7	マナノワーク	85.6	マテノワーク
80.2	マチ/カラ	90.4	マケノカラ
102.6	段 取	145.8	段 取
117.6	マテノワーク	163.8	マチ/ワーク
132.6	マテ/カラ	175.4	マチ/カラ
161.3	段 取	214.1	段 取
168.3	マチ/ワーク	223.1	マチ/ワーク
201.7	マチ/カラ	224.9	マテ/カラ
218.5	段 取	272.2	パレツト切レ
237.5	マチ/ワーク	301.6	パレツト切レ
265.6	マケノカラ	338.1	ペレツト切レ
406.6	パレツト切レ	350.4	パレツト切レ
442,9		406.6	段 坎
453.2		433.6	マチ/ワーク
47.7.2	マチ/ワーク		
480.6		457.5	
498.9			マチ/ワーク
517.9	マチ/ワーク	472.8	マチ/カラ

このようなシミュレーション結果から、総合 効率的には段取ステーションLSは1ヶ所で十 分である、と判断される。

. 類5 図は設備システムの動画表示例の二つの 例をそれぞれ示す。第5 図(a) ではシミュレーション開始前の設備表示、第5 図(b) ではシミュレーション作動中の設備表示である。

<発明の効果>

本発明による効果は次の通りである。

工作機械や搬送台車等から成る製造製御の 役紛状況を事前に把握する方法として、従来

特別昭61-61752(5)

は主として経験をペースに手針算によりケーススタデイを行なつていたが、本知明による シミュレーション硬盤を利用すれば、正項且 つる温度に処理され、所に物成要果の多い復雄 なお油数値に関して成力を発揮する。

本発別によるかくエレーション疾墜は、入 刀変数(データ)ファイル及び出力変数(データ)ファイルをそれぞれ一たし、 こかり 対応する入力プログラム級磁、 カプログ ラム級艦、 シミエレーションプログラム 軽電、 並びにこれらを選択する 選択プログラム 軽量 によりステムを構成しているので、 取扱操 行か極めて前年明快をものとなり、 様でも移 あに利用することができる。

本別別化とるシミュレーション模型は、今 後予想されるフレキシブル自動製造システム の複合化、大規模化にも対応出来るよう、容 異に根据を付加することができる。

新らしい製造システムの開発、商品化に際 して、機能構成が妥当か否かの評価が正確。

12、13 は出力表示設定、 M C は工作機械・ L S は設取ステーション、 B S はパッフアステーション・ T は 台車、 W は フ - ク、 P はパレットである。

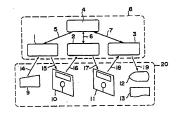
> 等許出顧人 三菱重工業株式会社 復代理人 弁理士 光 石 士 郎(他1名)

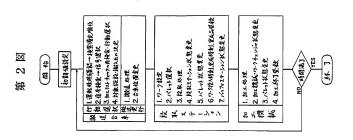
迅速化実行できるので、セールスポイントを 明確化すると共に、ユーザの要求にもとずく 総動状況模製再張表示を即座に実行し得て、 個類性を高める。

4. 図面の態単な説明

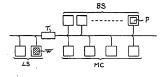
- 1 は入力プログラム装置。
- 2はシミユレーションプログラム姿質、
- 3 は出力プログラム袋健,
- 4 は選択プログラム装置、
- 9 は入力装置、
- 10は入力データファイル、
- 11は出力データファイル、

第 1 区

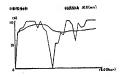




第 3 図



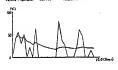
(a)



(b)

(c)

時**相相時** 30.0 (mm)



100 (New)

第4図 (すの2)

(d) mainsas acu andax



(e)



(f)



(g)



